YK1200X 標準仕様：大型

● アーム長 1200mm ● 最大可搬質量 50kg

■注文型式

YK1200X-400		RCX340-4							
ロボット本体	Z軸ストローク	ケーブル長	適用コントローラ／制御軸数	安全規格	オプションA (OP.A)	オプションB (OP.B)	オプションC (OP.C)	オプションD (OP.D)	オプションE (OP.E)	アブソバッテリ
		3L：3.5m 5L：5m 10L：10m								

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX340▶ P.502

RCX240		R					BB
適用コントローラ	CE対応	回生装置	拡張I/O	ネットワークオプション	iVYシステム	グリッパ	バッテリ

コントローラ各種設定項目をご指定ください。RCX240/RCX240S▶ P.489

■基本仕様

			X軸	Y軸	Z軸	R軸
軸仕様	アーム長(mm)		600	600	400	—
	回転範囲(°)		±125	±150	—	±360
モータ出力 AC(W)			900	800	600	400
減速機構	減速器		遊星歯車	遊星歯車	ボールネジ	ハーモニックドライブ
	伝達方式	モータ ～ 減速器	直結		タイミングベルト伝達	タイミングベルト伝達
		減速器 ～ 出力	直結		直結	直結
繰り返し位置決め精度※1(XYZ：mm)(R：°)			±0.05		±0.02	±0.005
最高速度(XYZ：m/sec)(R：°/sec)			7.4		0.75	600
最大可搬質量(kg)			50			
標準サイクルタイム：5kg 可搬時(sec)※2			0.91			
R軸許容慣性モーメント※3(kgm²)			2.45			
ユーザ配線(sq×本)			0.2×20			
ユーザ配管(外径)			φ6×3			
動作リミット設定			1.ソフトリミット 2.メカストッパ(X,Y,Z軸)			
ロボットケーブル長(m)			標準：3.5 オプション：5,10			
本体質量(kg)			124			

※1. 周囲温度一定時の値です(X、Y軸)。
※2. 水平方向300mm、垂直方向25mm往復、粗位置決め時。
※3. 加速度係数の設定に制限があります。P.534をご参照ください。

■適用コントローラ

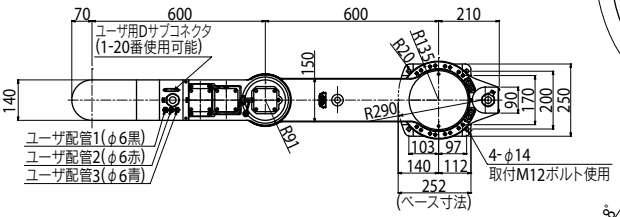
コントローラ	電源容量(VA)	運転方法
RCX340 RCX240-R	2500	プログラム ポイントトレース リモートコマンド オンライン命令

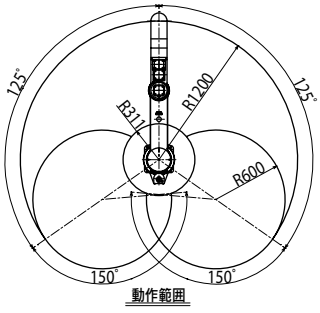
※ ハーモニックドライブは株式会社ハーモニック・ドライブ・システムズの登録商標です。

※ 可動範囲は、X, Y軸のメカストッパの位置をずらすことで制限することができます。(出荷時は最大可動範囲)
詳細は取扱説明書(設置マニュアル)をご参照ください。

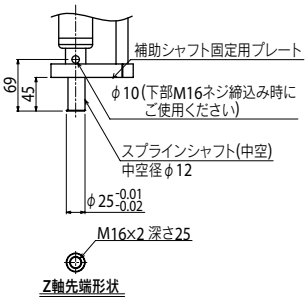
取扱説明書(設置マニュアル)は弊社WEBサイトよりダウンロードしていただけます。
http://www.yamaha-motor.co.jp/robot/

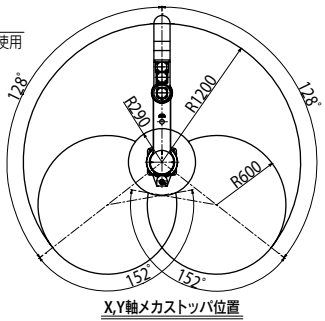
YK1200X





動作範囲





X,Y軸メカストッパ位置